Микистерство Образовония и Колки Рессийский Устрония Фазеральные государствонные овтопиние образвытельные учреждение вышет образования , Санкт - Похорбурговий восучерственный университет Аэрокосим чоского приборостросии в

KAPEDPA Nº 3

vk.com/id446425943

vk.com/club152685050

Tret Januaryen c ayencoù Dell' Jar 2018

gos, K. 9-1. 40yk Deg gorxuscr6, 44.05, 36a

подпись, дата

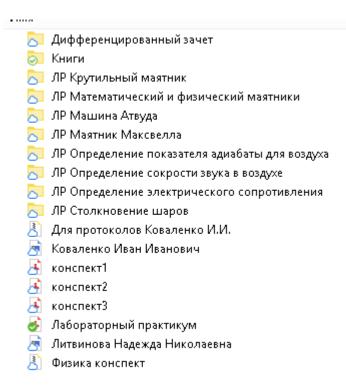
A.H. Xongund

Отчет О Лаборотумой работе №2 Мошина Атвуда. To kypcy: Osusas Puziera

Pasoty Burnonnun CAYGURT SPYNNU 1742 Aff 06.03.18

Topus U.A.

Сант-Петербург 2018



CKAYATЬ https://yadi.sk/d/RqO8HPxTfh0zw
CKAYATЬ https://archive.org/details/@guap4736 vkclub152685050



vk.com/club152685050 vk.com/id446425943

Лаборогорной рабога №2. Машина Атвуда Протоком измерений.

vk.com/club152685050 vk.com/id446425943

Студент группы №1742

Tpenogabaters

Парнок U.A. Холодилов А.Н.

Параметры приборов.

Tousop	Tun	Предел измерений	Уена деления	KARCC TO THURTH	Системотической погрешность
Aunetika	_	Socie	1.44		200
Chynganep		100 cerc	Luc		1MC

Mpga = 60 p, M=10p

Результаты измерений.

1. S1=19au; S2=14au.

1	7			7	·
tic	0.380	0.420	0.342	0.395	0,382
110	100	-1	0,00		0100

2. S1 = 09 cm

Szicu	14	12	10	8	6
t,c	o, 53 9	0, 441	0,316	0,289	0,220

3.52=14au

Si,cu	3	11	13	15	17
t,c	0,625	2468	0,446	0,404	0,309

28.02.18

28.02 18

AF

1. Уель роботы: - Испедование ровномер**мог**о и ровном скаренного премоминейного движения.

2. Описание мабораторной установки.

vk.com/id446425943 vk.com/club152685050

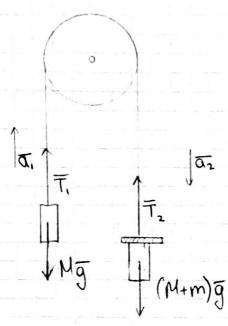


Рис. 1. Система грузов на блоке Параметри установки.

Прибор	Tun	Tpegen uznepenná	Уена деления	Knace TO LLOCAL	Системоточеская погременть
Nunearca	_	50 CM	Luci	_	2 uru
Секунданер	_	100 сек	luc		1.uc

3. Рабочие формуны.

Вычисление скорости точки в мамент времени:

$$\overline{S} = \frac{d\overline{r}}{dt} \tag{1}$$

V - CROPOCTO TOUR

t-moner branen

T-paguye-bertop

$$\overline{a} = \frac{\sqrt{v}}{\sqrt{t}} \tag{2}$$

а-ускорение материальной тоски

Определение скорости материальной точки в мобой мамент времени:

$$\nabla = \nabla_0 + \int_0^t \overline{a}(t)dt$$
(3)

$$\Delta r = \int_{0}^{t} \overline{v}(t)dt \qquad (4)$$

$$V=at$$
 (5)

$$S = 0$$
, sat² (6)

$$V = \sqrt{20S} \tag{7}$$

vk.com/club152685050

vk.com/id44642594

Orpegenenue yacquenus pysob:

$$a = \frac{S_2^2}{3C_1 + 2} \tag{8}$$

Второй закон Ибиотона для системы двух тел:

$$\int Ma_{1} = T_{1} + Mg$$

$$[-(M+m)a_{2} = T_{2} + (M+m)g. \qquad (9)$$

Ускорение системы грузов:

$$Q = \frac{mg}{2M+m}$$

Skycroburi & Carponcenue (7):

$$V = \sqrt{\frac{mgS_1}{2M+m}} \tag{10}$$

M, m- Macco Ten.

4. Pezynetate uzuepencii u berwarencii:

3aganue 1.

\$\int_{1} = 19 \text{ an, } \int_{2} = 14 \text{ and } \text{ 705 myn. 1} \\

\$\frac{1}{2}, \text{ c } 0.380 \quad 0,420 \quad 0,342 \quad 0,395 \quad 0,382 \\

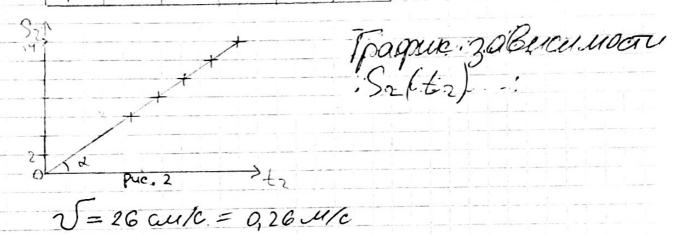
3aganue 2.

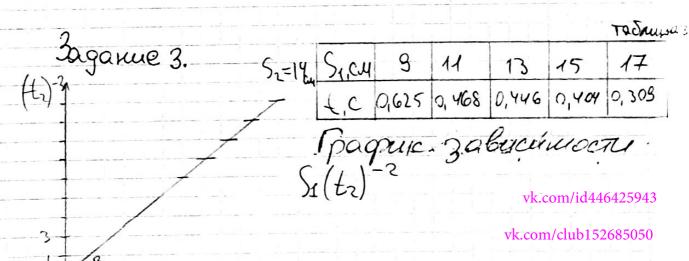
\$\int_{1} = 9 \text{ an } \text{ Tabunyar} \\

\$\int_{2}, \text{ an } 14 \quad 12 \quad 10 \quad 8 \quad 6 \\

\$\frac{1}{2}, \text{ cup } 14 \quad 12 \quad 10 \quad 8 \quad 6 \\

\$\frac{1}{2}, \text{ cup } 14 \quad 0,316 \quad \qu





Jaganue 4. $Q = 37,47 \text{ au/c}^2 = 0,37 \text{ m/c}^2$

Jagarne 5.

V=25,87 CM/C =0,25 M/C

5. Insulph bostucrekul.

no apopulyne (1) $V = \sqrt{\frac{mgS1}{2J4m}} = \sqrt{\frac{10.9.9.8}{2.60+10}} = 26CU/c = 0.26.11/c$ no apopulyne $U = \frac{S2}{t_2} = \frac{14}{0.539} = 25,87 \text{ cus/c} = 0.26 \text{ s/c}$ no apopulyne (8) $9 = \frac{S2}{2S1t_3^2} = \frac{14}{2.8.0539^2} = 37,97 \text{ cus/c}^2 = 0.37 \text{ cus/c}^2$

в. Вышкаение погрешностей.

6.1. Belog appropriate cucterians. norpensione $\frac{\partial t}{\partial x_{1}} = \frac{\partial t}{\partial x_{1}} \cdot Q_{x_{1}} + \frac{\partial t}{\partial x_{2}} \cdot Q_{x_{2}} + \frac{\partial t}{\partial x_{2}} \cdot Q_{x_{2}} + \frac{\partial t}{\partial x_{3}} \cdot Q_{x_{3}} + \frac{\partial t}{\partial x_{3}} \cdot Q_{x_{3}}$

 $Q_{15} = 0.27 \left(\frac{0.06}{0.06} + \frac{0.22}{0.02} \right) = 0.16 \frac{1}{0}$ $Q_{1} = 0.37 \left(\frac{0.002}{0.03} + \frac{2.002}{0.14} + \frac{2.001}{0.539} \right) = 0.19 \frac{11}{0.02}$

Tarda.2 Org =0,55 (0,002 + 0,001) = 0,010

 $O_{\sqrt{5}} = 0.14 \left(\frac{0.002}{0.14} + \frac{2.0,002}{0.17} + \frac{2.0,001}{0.303} \right) = 0.4 \frac{11}{0.2}$

6.2. Bobbag appengnos Chyratinot nonpennoctu. $V_{cp} = \frac{\sum_{i=1}^{n} V_i}{N}$; $\alpha_{cp} = \frac{\sum_{i=1}^{n} \alpha_i}{N}$

Ta. 5. $0.14 + 0.24 + 0.28 + 0.37 + 0.55 = 0.37 \stackrel{4}{\sim}$ $V_{cp} = \frac{0.07 + 0.26 + 0.3 + 0.49 + 1.08}{5} = 0.37 \stackrel{4}{\sim}$ $0.07 = \frac{0.07 + 0.26 + 0.3 + 0.49 + 1.08}{5} = 0.44$

6.3. Βοιδος φηρισμό ερεσμού εδοσροπιτιού ποτρευπισου.

$$S_{V} = \sqrt{\frac{E_{C}(V_{1}-V_{0})^{2}}{V_{1}-V_{0}}}$$
; $S_{a} = \sqrt{\frac{E_{C}(Q_{1}-Q_{1})^{2}}{V_{1}-Q_{1}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{E_{C}(V_{1}-V_{0})^{2}}{V_{1}-Q_{1}-Q_{1}}}$; $S_{a} = \sqrt{\frac{E_{C}(Q_{1}-Q_{1})^{2}}{V_{1}-Q_{1}-Q_{1}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}-Q_{1}^{2}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}^{2}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q_{1}-Q_{1}-Q_{1}^{2}}{Q_{1}^{2}}}}}$
 $S_{V} = \sqrt{\frac{Q$

. На рис з раказоно, что движение явл. равноускор.

17

Лабораторная работа № 2

МАШИНА АТВУДА

Цель работы: исследование равномерного и равноускоренного прямолинейного движения.

Теоретические сведения

Положение материальной точки в произвольный момент времени t однозначно задается при помощи радиуса-вектора \vec{r} , соединяющего начало координат с движущейся точкой. Скорость $\vec{\upsilon}$ точки в момент времени t равна производной по времени от радиуса-вектора:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}.$$
 (2.1)

Ускорение материальной точки \vec{a} определяется как производная по времени от скорости:

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}.$$
 (2.2)

Если известен закон, по которому изменяется ускорение $\vec{a}(t)$, и задана скорость материальной точки в начальный момент времени, то можно найти скорость материальной точки в любой момент времени t:

$$\vec{\mathbf{v}} = \vec{\mathbf{v}}_0 + \int_0^t \vec{a}(t)dt. \tag{2.3}$$

Перемещение $\Delta \vec{r}$ материальной точки к моменту времени t можно найти, если известен закон, по которому изменяется скорость $\vec{\upsilon}(t)$:

$$\Delta \vec{r} = \int_{0}^{t} \vec{v}(t)dt. \tag{2.4}$$

Из написанных формул можно получить формулы для скоростей и перемещений в ряде конкретных случаев. Остановимся на одном из них, на случае прямолинейного равноускоренного дви-

жения с нулевой начальной скоростью вдоль вертикальной оси. В этом случае формулы (2.3) и (2.4) могут быть переписаны в виде:

$$v = at, \tag{2.5}$$

$$S = 0.5at^2. (2.6)$$

Скорость, которую приобретет тело, прошедшее путь S с ускорением a и нулевой начальной скоростью, можно найти по формуле:

$$v = \sqrt{2aS}. (2.7)$$

Рассмотрим систему из двух одинаковых грузов массой M каждый (рис. 2.1). Грузы соединены нерастяжимой, невесомой нитью, перекинутой через блок. Массой блока и трением при его вращении пренебрежем. К одному из грузов добавим малую массу m. Система грузов начнет движение с ускорением. Если же в некоторый момент времени t_1 дополнительный груз m отделится от системы, то движение грузов станет равномерным со скоростью

$$v = \sqrt{2aS_1}, \qquad (2.7a)$$

где S_1 — путь пройденный телами за время t_1 равноускоренного движения.

За время t_2 равномерного движения грузы переместятся на расстояние

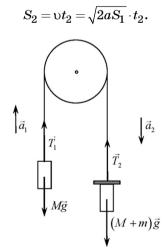


Рис. 2.1. Система грузов на блоке

Ускорение грузов выражается через пути равноускоренного S_1 и равномерного S_2 движения и через время равномерного движения t_2

$$a = \frac{S_2^2}{2S_1t_2^2}. (2.8)$$

Найдем ту же величину из решения динамической задачи. Запишем второй закон Ньютона для системы двух тел массами M и M+m.

$$\begin{cases} M\vec{a}_1 = \vec{T}_1 + M\vec{g}, \\ (M+m)\vec{a}_2 = \vec{T}_2 + (M+m)\vec{g}. \end{cases}$$
 (2.9)

Спроектируем все векторы в этих уравнениях на вертикальное направление. Учитывая, что $T_1 = T_2 = T$ и $a_1 = a_2 = a$,

$$egin{cases} Ma = T - Mg, \ -(M+m)a = T - (M+m)g. \end{cases}$$

Вычитаем из первого уравнения второе и получаем:

$$(M + M + m)a = (-M + M + m)g;$$
 $(2M + m)a = mg.$

Таким образом, ускорение системы грузов будет равно:

$$a = \frac{mg}{2M + m}. (2.10)$$

Подставляя это выражение в (2.7a) получим скорость, с которой заканчивается равноускоренное движение и начинается равномерное:

$$\upsilon = \sqrt{\frac{mgS_1}{2M+m}}.$$
(2.11)

Лабораторная установка

Внешний вид лабораторной установки приведен на рис. 2.2. На вертикальной стойке закреплен блок 1, через который проходит нить с большими грузами 2a и 2b. На правый груз 2a сверху может помещаться дополнительный небольшой грузик кольцо 3. Электромагнит 4 фиксирует начальное положение грузов при помощи

фрикционной муфты. На вертикальной стойке находятся три подвижных кронштейна 5, 6 и 7. Верхний кронштейн 5 имеет риску, по которой устанавливается низ большого груза. Для измерения расстояний на стойке нанесена миллиметровая шкала. Средний 6 и нижний 7 кронштейны снабжены фотоэлектрическими датчиками 8 и 9. Когда нижний край груза 2a пересекает оптическую ось верхнего фотодатчика 8, включается секундомер. Выключается он в тот момент, когда нижний край того же груза пересекает оптическую ось фотодатчика 9. Дополнительная полочка 10 на среднем кронштейне 6 снимает дополнительный грузик 3 с груза 2a в тот момент, когда последний пересекает оптическую ось датчика 8.

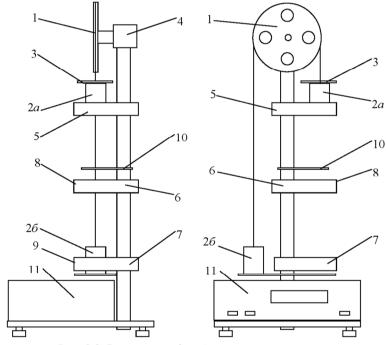


Рис. 2.2. Внешний вид лабораторной установки

На лицевой панели установки 11 имеются клавиши "Сеть", "Пуск" и "Сброс". Для проведения измерений нужно включить установку кнопкой "Сеть", установить необходимые длины S_1

и S_2 , зафиксировать начальное положение грузов 2a, 2δ и установить груз 3. С нажатием кнопки "Пуск" грузы приходят в движение, поочередно срабатывают фотодатчики 8 и 9, на табло высвечивается время t_2 . Нажатие кнопки "Сброс" обнуляет показания секундомера и приводит установку в режим готовности к следующему измерению.

Задания и порядок их выполнения

Перед выполнением лабораторной работы нужно ознакомиться с назначением кнопок, получить от преподавателя набор грузов и установить заданные пути равномерного и равноускоренного движений.

До начала измерений нужно установить стойку строго вертикально, чтобы грузы при своем движении не задевали средний и нижний кронштейны. Нужно убедиться, что в крайнем верхнем положении левого груза правый груз пересекает оптическую ось нижнего датчика.

Нужно проверить, одинаковые ли массы у грузов, полученных от преподавателя. Для этого грузы нужно повесить на блок, нажать кнопку «Сброс» и проверить, будут ли они в равновесии.

Необходимо обратить особое внимание на то, чтобы нижний край правого груза в верхнем положении находился точно на уровне риски, нанесенной на верхнем кронштейне.

Систематические погрешности обоих путей считать $\theta_S=2$ мм, систематическую погрешность измеренного времени принять $\theta_t=0{,}001~{\rm c}.$

Задание 1. Стандартный опыт.

Установить необходимые длины S_1 и S_2 . Правый груз зафиксировать на уровне риски, нанесенной на верхнем кронштейне. Нажать кнопку "Пуск" и после остановки груза перенести в протокол измерений время равномерного движения — t_2 .

$3a\partial a \mu ue~2$. Изучение равномерного движения.

Необходимо убедиться, что вторую часть своего пути правый груз проходит с постоянной скоростью. Для этого нужно изучить зависимость пути S_2 от времени t_2 . Если скорость груза постоянна, то эта зависимость на графике будет представлять собой прямую, проходящую через начало координат.

Нужно сделать не менее пяти измерений времени t_2 при неизменном расстоянии S_1 и различных S_2 . В этом опыте следует *перемещать лишь нижний кронштейн* 7, оставляя два других неподвижными. В отчете нужно привести график зависимости $S_2(t_2)$ (см. рис. 2.3) дать заключение о том, является движение груза равномерным или нет, и найти скорость груза.

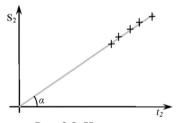
Задание 3. Изучение равноускоренного движения.

Необходимо убедиться, что первую часть своего пути грузы проходят с постоянным ускорением. Для этого нужно построить зависимость $(t_2)^{-2}$ от S_1 при неизменном пути S_2 . Как следует из (2.8),

$$(t_2)^{-2} = 2a(S_2)^{-2}S_1.$$
 (2.12)

Следовательно, изучаемая зависимость должна быть линейной и проходить через начало координат.

Нужно сделать не менее пяти измерений времени t_2 при неизменном расстоянии S_2 и различных S_1 . При этих измерениях должен перемещаться верхний кронштейн5 , а средний 6 и нижний 7 кронштейны должны оставаться неподвижными. В отчете нужно привести график зависимости $(t_2)^{-2}$ от S_1 (см. рис. 2.4) и дать заключение о том, является движение груза равноускоренным или нет.



Puc. 2.3. Изучение равномерного движения

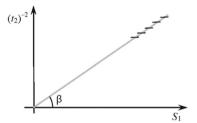


Рис. 2.4. Изучение равноускоренного движения

K следующим заданиям можно приступать лишь в случае, если установлено, что движение на участке S_1 является равноускоренным, а на участке S_2 – равномерным.

Задание 4. Определение ускорения грузов.

Ускорение можно найти двумя методами: статистической обработкой или графически. Следует воспользоваться тем методом, который укажет преподаватель. При статистической обработке ускорения грузов рассчитать по формуле (2.8) для всех данных, полученных в заданиях 2 и 3.

При графической обработке зависимости $(t_2)^{-2}$ от S_1 сначала находится тангенс угла наклона прямой, а затем ускорение грузов:

$$a = 0.5S_2^2 \text{tg}\beta.$$
 (2.13)

При любом методе обработки нужно найти среднее значение ускорения, его случайную, систематическую и полную погрешности (см. пример 7 во вводной части настоящего пособия).

По формуле (2.10) нужно теоретически рассчитать ускорение, сравнить полученное значение с экспериментальным и дать аргументированное заключение о совпадении или несовпадении экспериментального и расчетного значений. В случае необходимости выдвинуть предположения о причинах наблюдающихся расхождений.

Задание 5. Определение скорости грузов.

Скорость грузов можно найти двумя методами: статистической обработкой или графически. Следует воспользоваться тем методом, который укажет преподаватель.

При статистической обработке для всех данных, полученных в задании 2, найти скорость равномерного движения грузов на участке пути S_2 по формуле

$$v = S_2/t_2$$
. (2.14)

Графически среднюю скорость можно найти по тангенсу угла α наклона прямой $S_2(t_2)$

$$v = tg\alpha$$
. (2.15)

При любом способе обработки необходимо найти среднее значение скорости, ее случайную, систематическую и полную погрешности.

По формуле (2.11) нужно теоретически рассчитать скорость, сравнить полученное значение с экспериментальным и дать аргументированное заключение о совпадении или несовпадении экспериментального и расчетного значений. В случае необходимости выдвинуть предположения о причинах наблюдающихся расхождений.

Все определяемые в настоящей работе величины являются неслучайными по своей природе. Случайные ошибки, возникающие при их измерениях, связаны с влиянием измерительных приборов на процесс измерения.

Контрольные вопросы

- 1. Что называется материальной точкой и что абсолютно твердым телом?
- 2. Какое движение абсолютно твердого тела называется поступательным?
 - 3. Как описывается движение материальной точки?
 - 4. Чем отличается перемещение от пути?
 - 5. Что называется средней и мгновенной скоростью?
- 6. Какое движение материальной точки называется равномерным и какое равноускоренным?
- 7. Как изменится формула (2.10), если при ее выводе не пренебрегать силами трения оси блока?
- 8. Как изменится формула (2.10), если при ее выводе не пренебрегать моментом инерции блока?
- 9. Каким образом можно экспериментально убедиться в том, что движение грузов на втором участке пути равномерное?
- 10. Каким образом можно экспериментально убедиться в том, что движение грузов на первом участке пути равноускоренное?